La comparación matemática entre este modelo y la física clásica revela diferencias fundamentales en el origen de las fuerzas, el papel de la inercia y la descripción de los movimientos orbitales. A continuación se detallan los puntos clave de esta comparación:

1. Gravedad: Atracción vs. Asimilación del Marco

En la física clásica, la gravedad se describe como una fuerza de atracción entre masas. En este modelo, se redefine como un **campo vectorial de asimilación** del espacio (marco):

- **Física Clásica:** La fuerza depende de la constante G y las masas.
- **Nuevo Modelo:** Se utiliza una **magnitud dinámica (D)** donde la masa es una manifestación observable ($m = \alpha D$) . La asimilación se expresa como un campo convergente: $a(r) = -k\frac{D}{r^2}\hat{r}$, . Aunque la forma matemática parece similar, la causa física es distinta: no hay un "tirón", sino una **disminución volumétrica del espacio** que rodea a la masa , .

2. Inercia: Propiedad Intrínseca vs. Comportamiento de la Materia

Una de las divergencias más radicales es el tratamiento de la inercia:

- **Física Clásica:** La inercia es una propiedad fundamental de toda masa que se resiste al cambio de movimiento.
- **Nuevo Modelo:** Las **partículas fundamentales de masa no presentan inercia** en su régimen de desplazamiento , . El cambio de posición se denomina **"desplazamiento sin movimiento"**, causado por la transformación del marco y no por energía cinética propia , . La inercia solo aparece en la **materia** (aglomeraciones atómicas), donde el "movimiento" implica inducción de energía .

3. Energía Cinética y Desplazamiento

Matemáticamente, el modelo separa las causas del cambio de posición:

- **Desplazamiento sin movimiento:** Se describe mediante una velocidad efectiva inducida por la asimilación del marco (v_{marco}), sin necesidad de energía cinética (E_{mov}) para las partículas fundamentales , .
- **Movimiento (Física Clásica):** Requiere energía inducida ($E_{mov} = \frac{1}{2}mv^2$) y presenta la resistencia característica de la inercia , .

4. Horizontes de Actuación y Órbitas

El modelo introduce herramientas matemáticas para definir límites que la física clásica no contempla de la misma forma:

- **Horizonte de Compensación:** Se define matemáticamente el punto exacto donde el dominio de asimilación cambia entre dos masas: $r = \frac{R}{1+\sqrt{D_2/D_1}}$.
- **Zona Lejana (Órbita Circular):** Se predice un radio específico ($r_c = \frac{L^2}{kDd^2}$) donde la asimilación es uniforme, resultando en órbitas circulares lentas .

- **Zona Cercana (Oscilación Radial):** A diferencia de las órbitas elípticas clásicas continuas, este modelo predice una **oscilación radial** entre radios mínimos y máximos debido a la formación y desvanecimiento de una **"depresión intermedia"** de asimilación , . Matemáticamente, esto se modela como un potencial efectivo que actúa como un oscilador armónico local en la zona cercana .

5. Interacción Indirecta

Mientras que la física clásica a menudo trata las interacciones como directas o mediadas por partículas, este modelo propone una **interacción indirecta a través del marco** . Las masas actúan como **"pozos"** donde el espacio entra pero no sale, generando un flujo convergente que afecta a cualquier otra partícula presente, provocando su desplazamiento por la simple disminución del espacio intermedio , .